

JO-ZERO/ROBONOVA-I 用 VS-BT001 サンプルプログラム 説明書

ヴイストーン株式会社

(2011.4.6)

本プログラムは、姫路ソフトウェア社製のロボットキット「JO-ZERO」及び Hi-tec マルチプレックス社製のロボットキット「ROBONOVA-I」に Bluetooth シリアル基板セット「VS-BT001」を取り付けて、無線通信による制御を行うサンプルプログラムです。

・ 動作環境

本プログラムは以下の環境で動作します。

- ・ OS : Windows2000/XP/Vista/7
- ・ インターフェース : Bluetooth® 2.0 Class2
- ・ プロファイル : SPP

なお、Bluetooth モジュールで CPU ボードと通信を接続する方法については、VS-BT001 の取扱説明書をご参照ください。

・ 操作説明

プログラムを実行すると、以下のウィンドウが画面に表示されます。



本プログラムからロボットを操縦する場合、まずロボットの機種と通信ポート番号をお

使いの環境に合わせて設定し、「オンライン」ボタンをクリックしてください。オンラインボタンをクリックすると通信を開始します。通信中にコントローラ入力のボタンをクリックすると、それに合わせてロボットがモーションを発動します。ロボットのモーションは、ボタンをクリックしている間だけ動作を繰り返し、クリックを離すとモーションを終了します。なお、通信状態によりクリックを放してもモーションが終了しない場合があるため、その場合は「NEUTRAL」ボタンをクリックしてモーションを終了させてください。

ロボットのサーボモータの ON/OFF は、ロボット本体の電源を入れたときに行われるため、プログラムからは制御できません。

「設定の保存」ボタンをクリックすると、現在の通信ポート番号とロボットの機種の設定を保存し、次にプログラムを実行したときには保存したときの設定でプログラムが起動します。